PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

2003-149723

(43) Date of publication of application: 21.05.2003

(51) Int. CI.

G03B 5/00 G03B 17/12 H04N 5/225 // H04N101:00

(21) Application number: 2001-344381 (71) Applicant: KONICA CORP

(22) Date of filing:

09, 11, 2001

(72) Inventor: OTSUKA KATSUMI

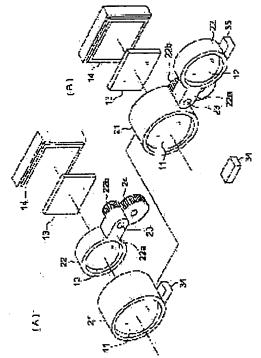
KATAGIRI SADAHITO

(54) CAMERA

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a camera constituted so that the front surface of a camera main body is made flat when the camera is not used because a lens barrel is smoothly collapsed much more than heretofore.

SOLUTION: This camera is equipped with a photographic lens constituted of a 1st lens group arranged on a subject side and a 2nd lens group arranged on an image forming surface side, a 1st moving means for moving the 1st lens group in an optical axis direction, a 2nd moving means for moving the 2nd lens group in a direction orthogonal to an optical axis, a 2nd detection means for detecting that the 2nd lens group is retreated to a specified position by the 2nd moving means, and a control means for controlling so that the 1st lens group may be retreated to a position on the optical axis where the 2nd lens group is arranged after the 2nd detection means detects that the 2nd lens group is retreated.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

13, 03, 2003

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted

registration]
[Date of final disposal for application]
[Patent number]
[Date of registration]
[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998, 2003 Japan Patent Office

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出職公開番号 特開2003-149723 (P2003-149723A)

(43)公開日 平成15年5月21日(2003.5.21)

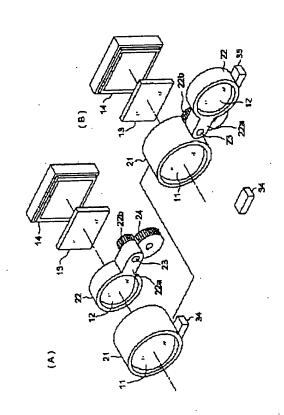
(51) Int Cl.' G03B 17/04	識別記号	FI G03B 17/04	5-73-)*(参考) 2H101	
5/00 17/12		5/00 17/12	E 5C022	
H04N 5/225 H04N 101:00		H 0 4 N 5/225 101: 00 審查請求 未請求 請求	質の数11 OL (全 8 頁)	
(21) 出版番号	特閣2001-344381(P2001-344381)	(71)出題人 000001270 コニカ株式会	•	
(22)出顧日	平成13年11月9日(2001.11.9)	(72) 発明者 大塚 勝巳	東京都八王子市石川町2970番地コニカ株式	
		(72) 発明者 片桐 被人 東京都八王子 会社内	市石川町2970番地コニカ株式	
	·		最終質に続く	

(54) [発明の名称] カメラ

(57)【要約】

【課題】 レンズ鏡胴を従来より大きな量で沈胴させることができるので、非使用時にはカメラ本体の前面が平 世になるように構成することが可能になり、且つその作 動も円滑に行われるカメラ。

【解決手段】 被写体側に配置した第1のレンズ群、及び結像面側に配置した第2のレンズ群から構成された撮影レンズと、第1のレンズ群を光軸方向に移動させる第1の移動手段と、第2のレンズ群を光軸と直交する方向に移動させる第2の移動手段と、第2の移動手段により第2のレンズ群が所定の位置に退避したことを検知する第2の検知手段と、第2の検知手段が第2のレンズ群の退避を検知した後に、第1のレンズ群を第2のレンズ群が配置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御する制御手段を備えたこと。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 被写体側に配置した第1のレンズ群、及び結像面側に配置した第2のレンズ群から構成された撮影レンズと、前記第1のレンズ群を光軸方向に移動させる第1の移動手段と、前記第2のレンズ群を光軸と直交する方向に移動させる第2の移動手段と、前記第2の移動手段により前記第2のレンズ群が所定の位置に退避したことを検知する第2の検知手段と、前記第2の検知手段が前記第2のレンズ群の退避を検知した後に、前記第1のレンズ群を前記第2のレンズ群が配置されていた光10軸上の位置に後退させるべく制御する制御手段と、を備えたことを特徴とするカメラ。

【請求項2】 前記第1の移動手段により前記第1のレンズ群が結像面側から被写体側の所定の位置に前進したことを検知する第1の検知手段を備え、前記制御手段は、前記第1の検知手段が前記第1のレンズ群の前進を検知した後に、前記第2のレンズ群を光軸上の原位置に挿入させるべく制御することを特徴とする請求項1に記載のカメラ。

【請求項3】 各回路を起動及び停止させるベくオン・オフするパワースイッチを備え、前記制御手段は、前記パワースイッチのオフを検出してから、前記第2のレンズ群を光軸と直交する方向に退避させ、前記第1のレンズ群を前記第2のレンズ群が配置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御することを特徴とする請求項1 又は請求項2に記載のカメラ。

【請求項4】 撮影レンズ、光学フィルタ、振像素子を順に配置した撮影光学系を備えたカメラにおいて、前記撮影レンズを光軸方向に移動する第1の移動手段と、前記光学フィルタを光軸と直交する方向に移動する第2の移動手段と、前記第2の移動手段により前記光学フィルタが所定の位置に退避したことを検知する第2の検知手段と、前記第2の検知手段が前記光学フィルタの退避を検知した後に、前記提影レンズを前記光学フィルタが配置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御する制御手段と、を備えたことを特徴とするカメラ。

【請求項5】 前記第1の移動手段により前記撮影レン ズが結像面側から被写体側の所定の位置に前進したこと を検知する第1の検知手段を備え、前記制御手段は、前 記第1の検知手段が前記撮影レンズの前進を検知した後 40 に、前記光学フィルタを光軸上の原位置に挿入させるべ く制御することを特徴とする請求項4に記載のカメラ。

【請求項6】 各回路を起動及び停止させるべくオン・オフするパワースイッチを備え、前記制御手段は、前記パワースイッチのオフを検出してから、前記光学フィルタを光軸と直交する方向に退避させ、前記提影レンズを前記光学フィルタが配置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御することを特徴とする請求項4又は請求項5に記載のカメラ。

【請求項7】 撮影レンズ、光学フィルタ、撮像素子を 50 公報に開示されている。

順に配置した撮影光学系を備えたカメラにおいて、前記撮影レンズを光軸方向に移動する第1の移動手段と、前記光学フィルタ及び前記撮像素子を光軸と直交する方向に移動する第2の移動手段と、前記第2の移動手段により前記光学フィルタ及び前記撮像素子が所定の位置に退避したことを検知する第2の検知手段と、前記第2の検知手段が前記光学フィルタ及び前記撮像素子の退避を検知した後に、前記撮影レンズを前記光学フィルタが配置されていた光軸上の位置に使退させるべく制御する制御手段と、を備えたことを特徴とするカメラ。

【請求項8】 前記第1の移動手段により前記撮影レンズが結像面側から被写体側の所定の位置に前進したことを検知する第1の検知手段を備え、前記制御手段は、前記第1の検知手段が前記撮影レンズの前進を検知した後に、前記光学フィルタ及び前記撮像素子を光軸上の原位置に挿入させるべく制御することを特徴とする請求項7に記載のカメラ。

【請求項9】 各回路を起動及び停止させるベくオン・オフするパワースイッチを備え、前記制御手段は、前記 パワースイッチのオフを検出してから、前記光学フィルタ及び前記摄像素子を光軸と直交する方向に退避させ、前記撮影レンズを前記光学フィルタ及び前記撮像素子が配置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御することを特徴とする請求項7又は請求項8に記載のカメラ。

【請求項10】 前記第1の移動手段及び前記第2の移動手段がモータによって駆動されることを特徴とする請求項1~9の何れか1項に記載のカメラ。

【請求項11】 前記カメラがデジタルカメラであることを特徴とする請求項1~10の何れか1項に記載のカメラ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、非使用時にレンズ 鏡順を沈胴させるカメラに関する。

[0002]

【従来の技術】撮影レンズを保持するレンズ鏡胴がカメラ本体の前面より突出しているカメラが多数ある。このようなカメラにおいて、撮影時にはレンズ鏡胴が突出していても何ら問題はないが、非撮影時にレンズ鏡胴が突出していると携帯に不便であり、レンズ鏡胴の先端を何かに当てて故障を生じさせることもある。

【0003】そこで、非使用時にはレンズ鏡胴を捨像面側に後退させて、即ち沈胴させて、レンズ鏡胴がカメラ本体の前面より突出しないようにしたカメラが多数知られている。

【0004】また、レンズ鎖胴と撮像素子とを連結レバーで接続し、レンズ鎖胴の沈胴に連動させて撮像素子を 機械的に退避させる構成が特開平11-258676号 [0005]

【発明が解決しようとする課題】撮影レンズをズームレ ンズにすると、レンズ枚数が増加するので、全てのレン ズをカメラ本体の厚みの中に沈胴させることは困難にな る。しかし、レンズ鏡胴がカメラ本体の前面より少しで も突出していると、携帯時に引っかかって邪魔になる。 【0006】なお、上述の特開平11-258676号 公報に開示の構成においては、操像素子を退避させてレ ンズ鏡胴を沈胴させるので、ズームレンズの鏡胴であっ ても充分に沈胴させることが可能である。しかし、この 10 公報の構成においては、手動操作で比較的重いズームレ ンズ及びその鏡順を移動させると共に、摄像素子を褶動 させており、更に、寸法が大きく取れないカメラ本体の 厚みの中に連結レバーを配置しなければならないので、 力点から支点及び支点から作用点までの距離が非常に短 い状態で連結レバーを回転させている。従って、書面の 上では操作が行えるが、実際には円滑な操作を行うのは 困難である。

【〇〇〇7】本発明はかかる問題に鑑みてなされたもの であり、撮影光学系の一部の部材を光軸と略直交する方 20 向に退避させ、その部材があった空隙に他の摄影光学系 を移動させることにより、従来よりレンズ鏡胴を大きな。 量で沈胴させることができるようにしたカメラであっ て、その移動に際して電気的に駆動し制御することによ って円滑な操作をすることができるカメラを提案するこ とを目的とする。

[8000]

【課題を解決するための手段】上記目的は下記の何れか の手段により達成される。

び結像面側に配置した第2のレンズ群から構成された提 **影レンズと、前記第1のレンズ群を光軸方向に移動させ** る第1の移動手段と、前記第2のレンズ群を光軸と直交 する方向に移動させる第2の移動手段と、前記第2の移 動手段により前記第2のレンズ群が所定の位置に退避し たことを検知する第2の検知手段と、前記第2の検知手 段が前記第2のレンズ群の退避を検知した後に、前記第 1のレンズ群を前記第2のレンズ群が配置されていた光 軸上の位置に後退させるべく制御する制御手段と、を備 えたことを特徴とするカメラ、

【0010】②撮影レンズ、光学フィルタ、撮像素子を 順に配置した撮影光学系を備えたカメラにおいて、前記 **撮影レンズを光軸方向に移動する第1の移動手段と、前** 記光学フィルタを光軸と直交する方向に移動する第2の 移動手段と、前記第2の移動手段により前記光学フィル . タが所定の位置に退避したことを検知する第2の検知手 段と、前記第2の検知手段が前記光学フィルタの退避を 検知した後に、前記撮影レンズを前記光学フィルタが配 置されていた光軸上の位置に後退させるべく制御する制 御手段と、を備えたことを特徴とするカメラ。

【0011】 ②撮影レンズ、光学フィルタ、提像素子を 順に配置した提影光学系を備えたカメラにおいて、前記 撮影レンズを光軸方向に移動する第1の移動手段と、前 記光学フィルタ及び前記摄像素子を光軸と直交する方向 に移動する第2の移動手段と、前記第2の移動手段によ り前記光学フィルタ及び前記提像素子が所定の位置に退 避したことを検知する第2の検知手段と、前配第2の検 知手段が前記光学フィルタ及び前記提像素子の返避を検 知した後に、前記撮影レンズを前記光学フィルタが配置 されていた光軸上の位置に後退させるべく制御する制御 手段と、を備えたことを特徴とするカメラ。

[0012]

【発明の実施の形態】本発明のカメラに関する3種の実 施の形態を図を参照して説明する、

【0013】 [第1の実施の形態] 先ず、第1の実施の 形態の基本を図1万至図4に基づいて説明する。

【0014】図1は第1の実施の形態に係わる撮影光学 系の斜視図であり、左側の図1(A)は撮影時にレンズ 鏡胴を繰り出したときの図、右側の図1(B)は非撮影 時にレンズ鏡胴を後退させて沈胴したときの図であり、 図2は本実施の形態に係わるブロック図、図3はレンズ 鏡胴を沈胴させるときのフローチャート、図4はレンズ 鏡胴を繰り出すときのフローチャートである。

【0015】図1において、11は前群レンズ、12は 後群レンズ、13は光学フィルタ(赤外カットフィルタ 及びオプチカルローパスフィルタ)、14はCCDであ る。被写体光は前群レンズ11及び後群レンズ12とに より構成された撮影レンズによりCCD14に結係して 光電変換される。なお、偽色やモアレを防止するため、 【0009】の被写体側に配置した第1のレンズ群、及 30 被写体光の高周波成分は光学フィルタ13によって除去 される。

> 【0016】なお、前群レンズ11及び後群レンズ12 で構成される撮影レンズはズームレンズであって、前群 レンズ11が沈胴状態から繰り出されると、最も広角の 位置(W位置)に繰り出され、その後、ズーミング操作 によって最も望遠の位置まで繰り出される。

【0017】また、前群レンズ11は前群レンズ競枠2 1によって保持され、後群レンズ12は後群レンズ鏡枠 22によって保持されている。そして、後群レンズ鏡枠 40 22の右腕22aには支軸23が貫通しており、右腕2 2aの後部に形成された歯車22bが駆動歯車24と歯 合している。

【0018】次に、レンズ鏡胴の動作を図3及び図4の フローに沿って説明する. 図1(A)の如くレンズ鏡胴 を繰り出した標準撮影状態において、何かのスイッチに 入力があったか否かを判別し(S11)、入力があり (S110Y), +0Wであったとする。そして、パワースイッチP-SWが 入力されたときは (S12のY)、CPU31は第2移 50 動手段33のモータを回転させて、駆動歯車24を反時

6

計方向に回転させる。これによって、後群レンズ競枠2 2の歯車22bが時計方向に回転するので、後群レンズ 鏡枠22は後群レンズ12と共に時計方向に約180度 回転して、図1(B)の如く光軸から退避する(S1 3)。すると、後群レンズ鏡枠22の退避を第2検知手 段35が検知する(S14)。

【0019】この結果、光学フィルタ13の前方にあって後群レンズ競枠22が位置していた所が空隙となるので、第2検知手段35からの検知信号を得たCPU31は第1移動手段32のモータを回転させて、前群レンズ 10競枠21をこの空隙の位置まで後退させて沈胴させる(S15)。なお、図示していないが、実際には前群レンズ競枠21が所定の位置に後退したことを検知する検知手段も必要である。そして、CPU31は図示してない他の回路もオフ状態にに設定して(S16)、オフ状態になる。

【0020】また、何れのスイッチにも入力がなかったときは(S11のN)、CPU31は所定時間、例えば3分間経過したか否かを判断し(S17)、所定時間経過していた場合(S17のY)、前群レンズ11がW位置でなければ(S18)、その焦点距離をメモリに記憶して、前群レンズ競枠21をW位置まで自動的に後退させる(S19)。そして、液晶表示板からなるモニタ36を自動的にオフにして、低消費状態にする。また、既に前群レンズ11がW位置ならば、そのままモニタ36をオフにして、低消費状態にする。

【0021】この後、パワースイッチP-SWやその他のスイッチ(レリーズスイッチR-SW、ズームスイッチZ-SW、モニタスイッチM-SW等)の入力を検知すると、カメラシステムは低消費状態から標準撮影状態 30に復帰し、メモリに記憶してある位置にレンズを移動する。そして、CPU31はそのスイッチに応じた制御を引き続き行う。このようにすることによって、消費電力を低減させることができ、操作のためのタイムラグを短縮することができる。

【0022】また、スイッチ入力があり(S110 Y)、そのスイッチがパワースイッチP-SWでなかったときは(S120N)、CPU31はそのスイッチに応じた制御を行い(S21)、所定時間の経過を判別する(S17)。

【0023】また、図1(B)の如きレンズ鏡胴を沈胴した状態から図1(A)の如く撮影時にレンズ鏡胴を繰り出した状態にするときは、図4においてパワースイッチアーSWをオンにすると、CPU31は図示していない回路を含めた各回路を起動させて標準撮影状態に設定し(S32)、CPU31は第1移動手段32のモータを回転させて、前群レンズ鏡枠21をW位置まで繰り出す(S33)。すると、前群レンズ鏡枠21の繰り出しを第1放知手段34が検知する(S34)。

【0024】この結果、前群レンズ鏡枠21が位置して 50 構成にしてもよい。

いた所が空隙となるので、第1枚知手段34からの検知信号を得たCPU31は第2移動手段33のモータを回転させて、後群レンズ鏡枠22をこの空隙の位置に回転させて挿入し(S35)、標準撮影状態にする。なお、図示していないが、実際には後群レンズ鏡枠22が前群レンズ鏡枠21の光軸位置に回転したことを検知する検知手段も必要である。

【0025】なお、撮影レンズは2群構成に限定されるものではなく、3群以上の構成であってもよい。撮影レンズが3群構成のレンズ鏡胴一例を図5及び図6に示す。図5はレンズ鏡胴を繰り出したときの模式図、図6はレンズ鏡胴を沈胴させたときの模式図である。

【0026】両図において、41は第1レンズ群、42は第2レンズ群、43は第3レンズ群であり、本撮影レンズにおいては、第1レンズ群41及び第2レンズ群42が互いのレンズ間隔を変化させながら繰り出されることによってズーミングが行われ、第3レンズ群43が繰り出されることによってフォーカスが行われる。

【0027】第1レンズ群41は第1レンズ競棒44によって保持され、第2レンズ群42は第2レンズ競枠45によって保持され、第3レンズ群43は第3レンズ競枠46によって保持されている。そして、カム筒47が固定胴48に囲転自在に保持されていて、図示していないが、カム筒47は第1レンズ競枠44及び第2レンズ 競枠45とそれぞれカム係合している。

【0028】ここで、図5の如く撮影時にレンズ競胴を 繰り出した状態から図6の如きレンズ競胴を沈胴した状 題にするときは、前述と同様にモータを回転させて、第 3レンズ競枠46を第3レンズ群43と共に支軸49を 中心に約180度回転させて退避させる。この結果、第 3レンズ競枠46が位置していた所が空隙となるので、 カム筒47を回転させて第2レンズ競枠45をこの空隙 の位置まで後退させ、更に、第2レンズ競枠45が位置 していた空隙に第1レンズ競枠4を後退させる。この ように、カム筒47の内部で各競枠が移動することにな るので、他の部材への影響がなく、しかも外観上で見苦 しくなることもない。

【0029】なお、図6の如きレンズ鏡胴を洗胴した状態から図5の如く撮影時にレンズ鏡胴を繰り出した状態40 にするときは、上述の逆の動作になる。

【0030】また、図示していないが、前述の如く各鏡枠が所定の位置に移動したことを検知する検知手段やこの検知結果に基づいて制御するCPUは必要である。

【0031】また、撮影レンズが3群以上のときは、必ずしも最も後のレンズ群を遇避させなくてもよく、中間のレンズ群を退避させて、その位置に前方にあるレンズ群を後退させる構成にしてもよい。

【0032】その他に、必ずしもレンズ群を回転により 退避させなくてもよく、例えば摺動によって退避させる 様形にしてもよい 【0033】更に、本実施の形態はデジタルカメラに限定されるものではなく、銀塩フィルムを装填するカメラにも適用できる。

【0034】以上により、各レンズ競枠を提来より大きく繰り込むことができるので、非使用時にはカメラ本体の前面が平坦になるように構成することが可能になる。 【0035】[第2の実施の形態] 図7は第2の実施の形態に係わる撮影光学系の斜視図であり、左側の図7(A)は撮影時にレンズ競胴を繰り出したときの図であり、右側の図7(B)は非撮影時にレンズ鏡胴を後退させて沈胴したときの図である。

【0036】図7において、51は前群レンズ、52は後群レンズ、53は光学フィルタ(赤外カットフィルタ 及びオプチカルローパスフィルタ)、54はCCDである。被写体光は前群レンズ51及び後群レンズ52とにより構成された撮影レンズによりCCD54に結像して光電変換される。

【0037】また、前群レンズ51は前群レンズ競枠6 1によって保持され、後群レンズ52は後群レンズ競枠 62によって保持されている。また、光学フィルタ53 は光学フィルタ保持枠63によって保持され、光学フィ ルタ保持枠63の右腕63aには支軸64が貫通しており、右腕63aの後部に形成された歯車63bが駆動歯 車65と歯合している。

【0038】ここで、図7(A)の如く撮影時にレンズ 競胴を繰り出した状態から図7(B)の如きレンズ鏡胴 を沈胴した状態にするときは、第1の実施の形態と同様 に図示してないモータを回転させて、駆動歯車65を反 時計方向に回転させる。これによって、光学フィルタ保 持枠63の歯車63bが時計方向に回転するので、光学 30 フィルタ保持枠63は光学フィルタ53と共に時計方向 に約180度回転して図7(B)の如く退避する。する と、光学フィルタ保持枠63の退避を第2検知手段67 が検知する。

【0039】この結果、光学フィルタ53が位置していた所が空隙となるので、第2検知手段67からの検知信号を得たCPUは図示していないモータを回転させて、後群レンズ鏡枠62をこの空隙の位置まで後退させる共に、前群レンズ鏡枠616後退させる。

【0040】また、図7(B)の如きレンズ鏡胴を洗胴した状態から図7(A)の如く撮影時にレンズ鏡胴を繰り出した状態にするときは、CPUはモータを回転させて、前群レンズ鏡枠61及び後群レンズ鏡枠62を繰り出す。すると、後群レンズ鏡枠62の繰り出しを第1検知手段66が検知する。

【0041】この結果、後群レンズ鏡枠62が位置していた所が空隙となるので、第1検知手段66からの検知信号を待たCPUはモータを回転させて、光学フィルタ保持枠63をこの空隙の位置に回転させて挿入し、前群レンズ51及び後群レンズ52と光軸を合致させる。

【0042】なお、本実施の形態においても図2のブロック図、及び図3,4のフローチャートは適用でき、フローチャートにおける前群レンズ鏡枠を前群レンズ鏡枠61及び後群レンズ鏡枠62と置き換え、後群レンズ鏡枠を光学フィルタ保持枠63と置き換えればよい。

【0043】また、本実施の形態における撮影レンズは 2群構成に限定されるものではなく、1群の構成であっ ても3群以上の構成であってもよい。

【0044】また、必ずしも光学フィルタ保持枠63を 10 回転により退避させなくてもよく、例えば摺動によって 退避させる構成にしてもよい。

【0045】以上により、前群レンズ鎖枠61を従来より大きく後退させることができるので、非使用時にはカメラ本体の前面が平坦になるように構成することが可能になる。

【0046】[第3の実施の形態]図8は第3の実施の形態に係わる撮影光学系の斜視図であり、左側の図8(A)は撮影時にレンズ鏡胴を繰り出したときの図であり、右側の図8(B)は非撮影時にレンズ鏡胴を後退させて沈胴したときの図である。

【0047】図8において、71は前群レンズ、72は 後群レンズ、73は光学フィルタ(赤外カットフィルタ 及びオプチカルローパスフィルタ)、74はCCDであ る。被写体光は前群レンズ71及び後群レンズ72とに より構成された撮影レンズによりCCD74に結像して 光電変換される。

【0048】また、前群レンズ71は前群レンズ鏡枠81によって保持され、後群レンズ72は後群レンズ鏡枠82によって保持されている。また、光学フィルタ73及びCCD74は保持枠83によって一体的に保持され、保持枠83の右腕83aには支軸84が貫通しており、右腕83aの後部に形成された歯車83bが駆動歯車85と歯合している。

【0049】ここで、図8(A)の如く撮影時にレンズ 鏡胴を繰り出した状態から図8(B)の如きレンズ鏡胴 を沈胴した状態にするときは、第1の実施の形態と同様 に図示してないモータを回転させて、駆動歯車85を反 時計方向に回転させる。これによって、保持枠83の歯 車83bが時計方向に回転するので、保持枠43は光学 フィルタ73及びCCD74と共に時計方向に約180 度回転して図8(B)の如く退避する。すると、保持枠 83の退避を第2検知手段87が検知する。

【0050】この結果、光学フィルタ73及びCCD74が位置していた所が空隙となるので、第2検知手段87からの検知信号を得たCPUは図示していないモータを回転させて、検群レンズ鏡枠82をこの空隙の位置まで後退させる共に、前群レンズ鏡枠81も後退させる。【0051】また、図8(B)の如きレンズ鏡胴を洗胴した状態から図8(A)の如く撮影時にレンズ鏡胴を繰り出した状態にするときは、CPUはモータを回転させ

て、前群レンズ鏡枠81及び後群レンズ鏡枠82を繰り 出す。すると、後群レンズ鏡枠82の繰り出しを第1枚 知手段86が検知する。

【0052】この結果、後群レンズ鏡枠82が位置して いた所が空隙となるので、第1検知手段86からの検知 信号を得たCPUはモータを回転させて、保持枠83を この空隙の位置に回転させて挿入し、前群レンズ71及 び後群レンズ72と光軸を合致させる。

【0053】なお、本実施の形態においても図2のブロ ック図、及び図3,4のフローチャートは適用でき、フ 10 すときのフローチャートである。 ローチャートにおける前群レンズ鏡枠を前群レンズ鏡枠 81及び後群レンズ鏡枠82と置き換え、後群レンズ鏡。 枠を保持枠83と置き換えればよい。

【0054】また、本実施の形態における撮影レンズは 2群構成に限定されるものではなく、1群の構成であっ ても3群以上の構成であってもよい。

【0055】また、必ずしも保持枠83を回転により退 避させなくてもよく、例えば摺動によって退避させる構 成にしてもよい。

【0056】以上により、前群レンズ鏡枠81及び後群 20 11,51,71 前群レンズ レンズ鏡枠82を従来より大きく後退させることができ るので、非使用時にはカメラ本体の前面が平坦になるよ うに構成することが可能になる。

【0057】なお、図1及び図7において、光学フィル タ13とCCD14との間隔、及び光学フィルタ53と CCD54との間隔をかなり離して描いてあるが、これ は図を明瞭に表現するためであって、実際にはかなり近 接している。

【0058】更に、各実施の形態において、CCD1 4,54,74に代えてCMOS等の撮像素子を用いて 30 42 第2レンズ群 もよい。

【0059】また、検知手段34,35,66,67. 86,87はフォトセンサでもスイッチでも、位置を検 知できるセンサなら何でもよい。

[0060]

【発明の効果】本発明によれば、レンズ鏡胴を従来より 大きな量で沈胴させることができるので、非使用時には カメラ本体の前面が平坦になるように構成することが可 能になり、且つその作動も円滑に行われる。

1.0

【図面の簡単な説明】

【図1】第1の実施の形態に係わる撮影光学系の斜視図 である。

【図2】第1の実施の形態に係わるブロック図である。

【図3】第1の実施の形態に保わるレンズ鏡順を沈順さ せるときのフローチャートである。

[図4]第1の実施の形態に係わるレンズ鏡胴を繰り出

【図5】第1の実施の形態に係わるレンズ鏡順を繰り出 したときの模式図である。

【図6】第1の実施の形態に係わるレンズ鏡胴を沈胴さ せたときの模式図である。

【図7】第2の実施の形態に係わる撮影光学系の斜視図 である。

【図8】第3の実施の形態に係わる撮影光学系の斜視図 である。

【符号の説明】

12,52,72 後群レンズ

13,53,73 光学フィルタ

14, 54, 74 CCD

21.61.81 前群レンズ鏡枠

22,62,82 後群レンズ競枠

31 CPU

34,66,86 第1 檢知手段

35, 67, 87 第2檢知手段

41 第1レンズ群

43 第3レンズ群

44 第1レンズ鏡枠

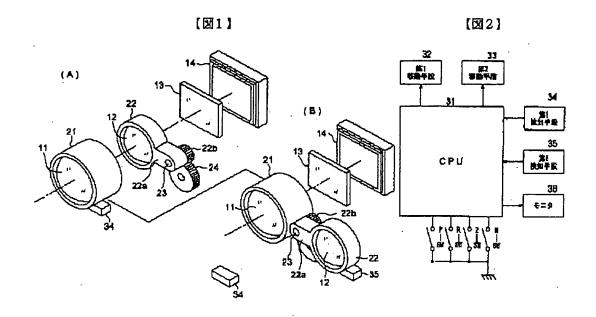
45 第2レンズ競枠

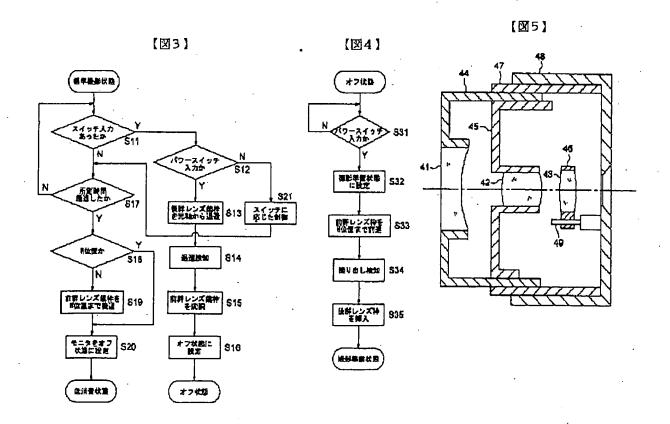
46 第3レンズ競枠

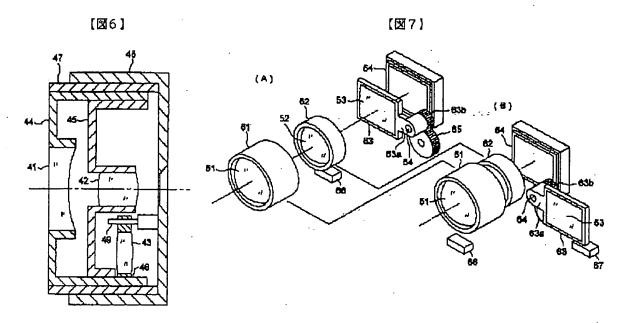
47 力厶简

63 光学フィルタ保持枠

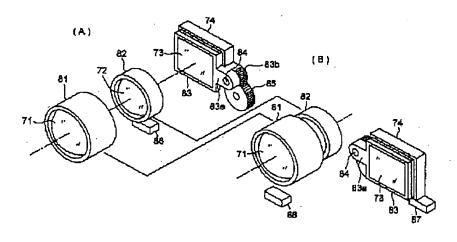
83 保持枠







[図8]



フロントページの統さ

Fターム(参考) 2H101 BB07 BB08 DD02 DD03 DD05

DD09 DD12 DD44 DD51 DD53

DD58 DD62 DD65 DD66 BE00

EB13 EE14 BE21 EE22

50022 AA13 AB67 AC31 AC54 AC55

AC69 AC74 AC78